PAPER WIDTH DETECTING APPARATUS

Patent Number:

JP3007371

Publication date:

1991-01-14

Inventor(s):

OTSUKA SHUJI

Applicant(s):

SEIKO EPSON CORP

Requested Patent:

☐ JP3007371

Application Number: JP19890142465 19890605

Priority Number(s):

IPC Classification:

B41J29/50; B65H7/14; G01B11/02; G01D15/28

EC Classification:

Equivalents:

Abstract

PURPOSE:To detect the position and the width of a paper correctly by detecting the position where the reflectance first becomes high as the left end of the paper and the position where the reflectance becomes low last as the right end of the paper with the utilization of the fact that the optical reflectance is different between a platen and the surface of the paper.

CONSTITUTION: A carriage 4 is provided with a printing head 5. In addition, a photoreflector 3 as a detecting means to detect the presence or absence of a paper and the position of the paper is mounted to a paper retainer plate 7 over the carrier 4. The photoreflector 3 detects the position of the paper by utilizing the difference of the optical reflectance between a platen and the surface of the paper, which is comprised of an LED turned ON by the electric power supplied from a power source for a light source and a phototransistor which converts the reflecting light to electric signals. The information of the reflecting light obtained by the phototransistor is compared with a reference power source by a voltage comparing means, and a digital signal indicating whether an object to be measured is white or black. i.e., a paper detecting signal is obtained. A paper width detecting means detects and outputs the position at the left and right ends of the paper in accordance with the algorithm based on the paper detecting signal and a carriage position counter.

Data supplied from the esp@cenet database - 12

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑩特許出願公開

◎ 公 開 特 許 公 報 (A) 平3-7371

®Int.Cl.⁵	識別記号	庁内整理番号	個公開	平成3年(199	1)1月14日
B 41 J 29/50 B 65 H 7/14	В	8804-2C 9037-3F			
G 01 B 11/02 G 01 D 15/28	Z Z	7625-2F 6860-2F			
		審査請求	未請求	請求項の数 1	(全4頁)

会発明の名称 紙幅検出装置

②特 顧 平1-142465

20出 願 平1(1989)6月5日

砲発 明 者 大 塚 修 司 長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエブソン株式

会社内

⑪出 願 人 セイコーエブソン株式 東京都新宿区西新宿2丁目4番1号

会社

四代 理 人 弁理士 鈴木 喜三郎 外1名

明細質

1. 発明の名称 紙帽検出装置

2. 特許請求の範囲

3. 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

本発明はシリアルプリンタの紙幅検出装置の制御方法に関する。

[従来の技術]

従来の紙幅検出装置の制御方法によれば、キャリッグを一方の端から他端に向かって移動された、プラロキャリッジに搭載された、プラロ・カーの光学的反射率が異なることを利用して出版の方が、反射率が高くなったことを示す信号を発生した位置を用紙の右端を検出するとキャリッジを停止させるものであった。

[発明が解決しようとする課題]

しかし前述の従来技術では、用紙に汚れがある場合やリブリント紙(枠組みや野様、文字等が始めから印刷されている用紙)を使う場合、また、用紙の倒縁部に抵送りの為のスプロケットに対する被係合穴が設けられた連続紙(ファンフォールド紙)を使う場合等、用紙の金域が白紙の状態で

157

ない部分が存在する場合に、用紙位置及び用紙幅が間違って検出される場合があるという課題を有していた。

そこで本発明はこのような課題を解決するもので、その目的とするところは、複雑な制御をすることなく、用紙に汚れがある場合、リブリント抵を使う場合、また被係合穴を持つ連続紙(ファンフォールド紙)を使う場合にも正確に用紙位置及び用紙帳を検出する紙幅検出装置の制御方法を提供するところにある。

「課題を解決するための手段」

本発明の紙幅検出装置は、キャリッジを一方の確に移動後、他端に向かって移動可能な全幅を動動させながら、プラテンと紙面の光学的反射紙を動きなることを利用して、用紙の有無及び用紙位位を削出する信号から、初めて反射単が低さった位置を用紙の右端と判断する制御とでする用紙幅判定手段を設けたことを特徴と

第3回に本発明の実施例に於ける抵帳判定手段 17の動作をあらわすフローチャートを示す。 キャリッジを左端に移動後、右方向に向かって最 右端まで移動させながら、その間に初めて反射率 が高くなった位置(黒~白に変化した位置)を用

[作用]

本発明の上記の構成によれば、用紙の途中に反射率の低い部分つまり思い部分(汚れや野線、穴など)があってもプラテン上の反射率が高い所つまり用紙がある白い部分の最左端と最右端を求めることができるものである。

[実施例]

紙の左端として、また、最後に反射率が低くなった位置(白~黒に変化した位置)を用紙の右端と して出力する。

第4図(a)。 (b) は本発明の実施例に於ける紙幅判定手段17の動作と用紙検出信号13との関係を示す図である。キャリッツの移動可能な全幅を移動させなから、途中に反射率の低い部分つままり、の反射率が高い所つまり用紙があるもい部分の最左槍と最右槍を用紙検出信号13から求めている紙橋判定手段17動作を示している。

[発明の効果]

以上述べたように本発明によれば、複雑な創御をすることなく、用紙に汚れがある場合、リブリント紙を使う場合、また用紙の左右に紙送りの為のスプロケットに合うように穴が空いた連続紙(ファンフォールド紙)を使う場合にも正確に用紙位置及び用紙幅を検出することができるという効果がある。

特別平3-7371 (3)

4. 図面の簡単な説明

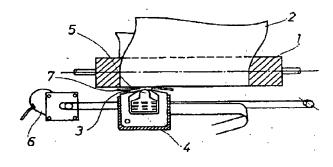
第1回は本発明の実施例を示す上面図である。 第2回は本発明の実施例の構成要素を示す構成 図である。

第3図は本発明の実施例の紙幅判定手段17の 動作を示すフローチャートである。

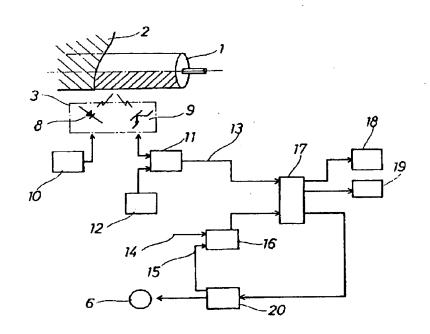
第4回は本発明の実施例に於ける紙幅判定手段 17の動作と用紙検出信号13との関係を示す図 である。

> 以上 出願人 セイコーエブソン株式会社 代理人弁理士 鈴木寶三郎 他 1 名

1 プラテン 2 批 3 78717179 キャリッジ 5 印字へが ステッピングモータ 纸押文板



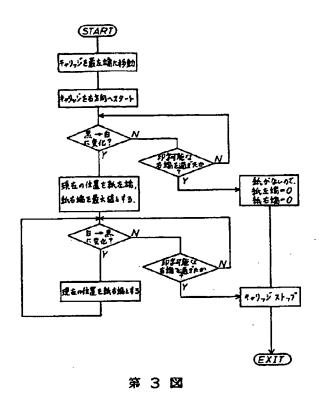
1 🖾

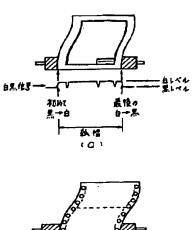


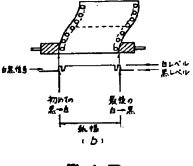
第2図

- 1 プラテン
- 2 钱
- 3 7x+リフレクタ
- 6 17-, 18-9
- 8 LED
- 9 フォトトランジスタ
- 10 光源用电源
- 震压比較
- **基準電源**
- 白黑信号 14 HOME 検出
- 相切授信号
- 16 キャリッジ 位置カウンタ 17 私幅判定9段
- 18 秋の左端位置
- 19 纸の右端位置
- 20 モータ制御

特周平3-7371 (4)







第 4 図